

Auteur : P. Dublanchet
Graphismes : C. Vagnon
Musique : P. Ulrich

CHARGEMENT DU PROGRAMME :

Cassette : appuyez sur CTRL et deux fois sur la petite touche ENTER puis sur PLAY du magnétophone.

Disquette : tapez RUN"ERE et appuyez sur ENTER

LE CHOIX DES MODES

Le jeu commence en mode pilotage. Pour changer de mode, appuyez sur le bouton de Tir (ou la touche COPY). Si vous pilotez un robot, vous devez le poser et couper son moteur auparavant. D'une manière générale, tout le jeu se contrôle à l'aide du joystick et du bouton de tir, ou des touches fléchées avec COPY.

MODE PILOTAGE : vous contrôlez le robot dont le voyant est allumé. Le moteur des robots, qui fonctionne au fusiogène liquide, permet de décoller dans toutes les directions. Pour couper le moteur, il suffit d'actionner la manette vers le bas.

MODE CONTRÔLE : les déplacements latéraux de la manette (ou des touches fléchées) vous permettent de changer de robot, les déplacements verticaux d'alterner entre le mode pilotage et le mode exploration. Feu (ou COPY) valide votre choix.

MODE EXPLORATION : l'écran radar synthétise le paysage de la planète. Vous pouvez tout explorer, repérer les obstacles, les passages, et noter les coordonnées de ces différents lieux grâce aux

compteurs de distance et de profondeur. L'ordinateur ZT 495 R type 2, qui se dissimule derrière votre poste de commande, analyse les informations captées par le radar et vous les restitue codées comme suit :

- points blancs : gloutons métallophiles qui se désaltèrent au fusiogène liquide.
- points bleus : fusiozones (régions où les nappes de fusiogène liquide affleurant la surface permettent de ravitailler les robots).
- points rouges : chutocraqueurs (rochers métallifères radio-actifs extrêmement dangereux).
- point clignotant : source d'énergie (AXIUM B52).

Pour quitter ce mode : tir ou COPY.

LE CHOC DES ROBOTS

XOR : robot porteur. Grâce aux alliages particuliers qui le composent, XOR supporte des températures très élevées. C'est lui qui doit prendre en charge la masse énergétique et la rapporter à la fusée.

RHO : robot de liaison. Équipé d'un ordinateur d'analyse radar ZT 495 R type 1bis, RHO sert de relais entre la fusée et les autres robots. Il ne doit jamais être trop éloigné de XOR ou SAM, sinon la fusée risque de perdre le contact avec ces derniers.

SAM : robot dépanneur. Grâce à son moteur à récupération de déchets fissiles, sa puissance a été doublée afin de lui permettre de porter et réparer les autres robots. Attention, il ne se répare pas lui-même !

LE GOÛT DU FUSIOGÈNE

Le fusiogène liquide est un dérivé radio-actif de l'hydrogène gazeux. On en trouve des nappes éparses dans le sous-sol de IO. Pour refaire le plein, il suffit de se poser dans une fusiozone et de couper le moteur. Des pompes C43 couplées à des capteurs B22 que commande un ordinateur

ZT 495 R type 1 entrent automatiquement en action.

LES RISQUES DU DÉPANNAGE

Les pattes en kevaluponium extra-léger des robots se brisent facilement si vous les posez mal. SAM se chargera de les remettre en état. Positionnez SAM exactement au-dessus du robot en panne et posez-le délicatement, jusqu'à l'allumage du voyant "DE". Remontez en emportant le robot défectueux. La réparation a lieu en vol. Pour relâcher votre robot révisé, il suffit de lui faire toucher une roche ou d'actionner la touche L.
Toute fausse manœuvre entraîne la destruction des robots.

TABLEAU DE BORD

